

EUROPEAN PATENT OFFICE

Patent Abstracts of Japan

PUBLICATION NUMBER : 62115326
PUBLICATION DATE : 27-05-87

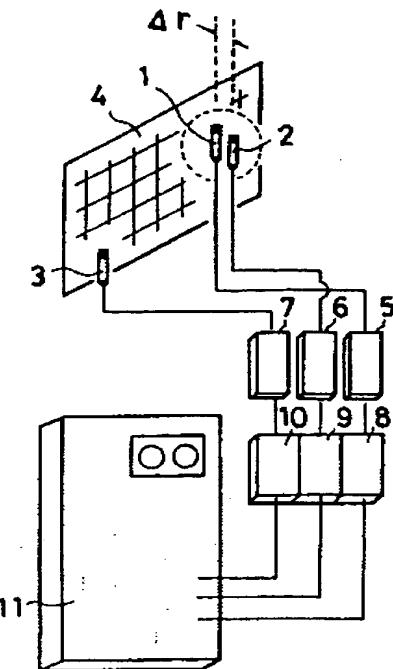
APPLICATION DATE : 14-11-85
APPLICATION NUMBER : 60255710

APPLICANT : ISUZU MOTORS LTD;

INVENTOR : SENDA TATSURO;

INT.CL. : G01H 3/00

TITLE : ESTIMATING METHOD FOR
ACOUSTIC RADIATION STATE



ABSTRACT : PURPOSE: To estimate the directivity of sound and a sound pressure level at long distance by measuring the speeds and phases of nearby particles nearby a vibration surface and knowing the vibration mode of the vibration surface.

CONSTITUTION: Signals of three channels from moving microphones 1 and 2 for sound pressure measurement at two nearby points and a microphone 3 as a phase reference fixed at an optional constant point in the sound field of the acoustic vibration surface 4 are sampled at the same time through noise meters 5, 6, and 7 and low-pass filters 8, 9, and 10. Those are processed by the fast Fourier transformation of a computer 11. Namely, the frequency response function between a phase reference signal and two nearby points is calculated and a phase error base upon phase characteristics of microphones 1 and 2 used at the two nearby points is corrected to fix the phase of sound pressure at the two nearby points. Thus, the sound pressure and phase at the two nearby points which are found at specific plural frequencies are used to find the particle speed and phase from a specific expression.

COPYRIGHT: (C)1987,JPO&Japio



27. 6. 1987

Motor net

⑯ 日本国特許庁 (JP) ⑯ 特許出願公開
⑯ 公開特許公報 (A) 昭62-115326

⑤Int.Cl.
G 01 H 3/00

識別記号 庁内整理番号
Z-7359-2G
A-7359-2G

⑬公開 昭和62年(1987)5月27日

審査請求 未請求 発明の数 1 (全8頁)

④発明の名称 音響放射状態の予測方法

②特願 昭60-255710

②出願 昭60(1985)11月14日

特許法第30条第1項適用 昭和60年5月21日 社団法人自動車技術会主催の自動車技術会学術講演会において「学術講演会前刷集851」により発表

⑦発明者 高月清昭 栃木県下都賀郡大平町大字伯中2691番地 いすゞ自動車工業株式会社栃木製造所内

⑦発明者 梅澤清彦 横浜市緑区長津田町4259 東京工業大学精密工学研究所内

⑦発明者 稲生武 川崎市川崎区殿町3丁目25番1号 いすゞ自動車株式会社川崎工場内

⑦発明者 千田達郎 川崎市川崎区殿町3丁目25番1号 いすゞ自動車株式会社川崎工場内

⑪出願人 いすゞ自動車株式会社 東京都品川区南大井6丁目22番10号

⑫代理人 弁理士 荒垣恒輝

明細書

1. 発明の名称 音響放射状態の予測方法

2. 特許請求の範囲

振動面の近傍において、音響インテンシティ用の2本の移動マイクロホンと位相基準用の1本の固定マイクロホンを用い、近接する2点の音圧と位相を測定することにより、近接粒子速度と位相を測定し、その分布より振動面の振動モードを検知し、さらに、計測した粒子速度と位相より遠距離での音圧を計算予測することを特徴とする振動放射状態の予測方法。

3. 発明の詳細な説明

(1) 産業上の利用分野

本発明は、とくに近接粒子速度を測定することを特徴とするもので、遠距離音場において音響の放射状態(音圧)を実測しなくとも、予測することができる音響放射状態の予測方法に関するものである。

(2) 従来の技術

自動車のエンジンやトランスマッキション等機械

装置の壁面がどのように振動し、どのような指向性をもつ音が放射されているかを知ることは騒音対策の観点から重要である。

音源の解析方法として近年音響インテンシティ法(以下AI法といふ。)が注目され、一般に使用されてきている。AI法は、2本のマイクロホンにより音響エネルギーの流れを計測するもので、これにより音の方向を検出し、容易に音源を同定することが可能となつていて。(ジエー、ウエイ、チューニング、デー、エイ、ブレーザー「クロススペクトラル法による音響インテンシティの計測における最近の発展」、米国オートモビールエンジニアリング・ソサイテイ 810396 (J. Y. Chung and D. A. Blaser : Recent Developments in the Measurement of Acoustic Intensity Using the Cross-Spectral Method, SAE 810396) 参照)、阿部武「音響インテンシティ法の応用技術と展望」自動車技術会シンポジウム 1983

最近、AI法を応用し、インテンシティばかり

でなく粒子速度分布を、位相をふくめて測定して、振動面の近接音場、さらに、遠距離での指向性との関連について明らかにする研究が行なわれている。(梅澤清彦、北篠春夫、北野正:「近接音場計測による板の振動と遠距離音場の推定」日本機械学会講演論文集 847-1 (1984) 240 参照)

音源探査装置(音響インテンシティ測定装置)として、音響インテンシティを測定する装置が市販されているが、振動面の近傍においては正確に音源の位置を示さない場合がある。また、音源から放射される音の指向性や遠距離に発生している音のレベルを知ることができない。

音の放射の予測システム(直接振動を測定する方法)として、音源から放射される音の指向性や遠距離に発生している音のレベルを実験的に予測するのに、従来は振動面を細かく分割して、その表面の振動を測定し、それより指向性および遠距離での音圧を計算していたが、計測に多大の時間と労力を要していた。(落合「ディーゼルエンジンの振動と騒音のよりよき理解のための簡単なモ

傍において、近接粒子速度と位相を測定することにより簡便に振動面の振動モードを知り、さらに、計測した粒子速度と位相より音の指向性と遠距離における音圧レベルを知ることができる近接粒子速度測定による音の放射を予測する音響放射状態の予測方法を提供することを目的とする。

(a) 問題点を解決するための手段

本発明の構成は、振動面の近傍において、音響インテンシティ用の2本の移動マイクロホンと位相基準用の1本の固定マイクロホンを用い、近接する2点の音圧と位相を測定することにより、近接粒子速度と位相を測定し、その分布より振動面の振動モードを検知し、さらに、計測した粒子速度と位相より遠距離での音圧を計算予測することを特徴とする音響放射状態の予測方法で、3本のマイクロホンを使い音源近接面において、その面と垂直方向の近接粒子速度と位相を測定し、音源の振動モードを知ると共に、このように測定した近接面の情報より遠距離音場での音圧分布を計算、予測するシステムを開発したものである。

「デル技術」米国オートモービルエンジニアリングサイティ, 750834 (T. Ochiai, M. Aisaka and S. Sakata: Simple Model Technique for Better Understanding of Diesel Engine Vibration and Noise, SAE 7508 34.)

音響インテンシティー計測装置として、特開昭58-28631号公報には、音波の進行方向に適宜距離を隔てて配設された1対のマイクロホンと、上記1対のマイクロホンの出力の平均値および差をそれぞれ演算する加算回路および減算回路と、上記減算回路の出力を積分する積分器と、上記積分器の出力と上記加算回路の出力を乗算する乗算器と、上記乗算器の出力を平均化する平均化回路とを具えた装置が公開されている。

(b) 発明が解決しようとする問題点

本発明は、従来の音源探査、直接振動測定等より一歩進んで、音源の振動モードや放射される音の指向性を知り、さらに、遠距離地点に生ずる音圧レベルも予測しようとするもので、振動面の近

附 実施例

本発明の実施例について図面を参照して説明する。

本発明の計測には、第1図に示すように、振動面4に対し垂直方向において近接する任意の2点の音圧 $P_1(t)$ 、 $P_2(t)$ を計測するためにAI計測用ブロープ(音響インテンシティブローグ)として2本の移動させるマイクロホン1、2と任意の定点の位相基準(フェース レフアレンス)信号採取用として1本の固定する定位置のマイクロホン3の計3本のマイクロホンを用いる。第1図中の符号5、6は、マイクロホン1、2の音響インテンシティ信号(音圧信号)をそれぞれ受けるように、マイクロホン1、2の出力側に接続された騒音計(メジャリングアンプリファイア)で、音圧信号を増幅する。符号7は、マイクロホン3の位相基準信号(音圧信号)を受けるように、マイクロホン3の出力側に接続された騒音計で、音圧信号を増幅する。符号8、9、10は、騒音計5、6、7のそれぞれに接続するローパスフィルタで、

必要な周波数帯域にセットされる。ローバスフィルター8、9、10を経た信号をマイクロコンピュータ11に入力し、マイクロコンピュータ11で演算処理する。そして出力装置に粒子速度分布、音響インテンシティ分布を表示することができる。

第2図に示す振動面における粒子速度計測フロー図について説明すると、

第I段階では、微小距離 $4r$ 離れた2本の移動マイクロホン(音響インテンシティプローブ)1、2の音圧信号を入力とするチャンネル1、2および1個所に固定した1本の固定マイクロホン3の位相基準となる音圧信号を入力とするチャンネル3の計3チャンネルを同時にサンプリングし、

第II段階では、高速フーリエ変換法(FFT法)により、チャンネル1、2の音圧信号のスペクトルを計算し、周波数域で音圧を計算する。

第III段階では、チャンネル3の音圧信号を基準とした周波数応答計算より、チャンネル1、2の音圧信号の周波数域での位相を計算する。

第IV段階では、計算したチャンネル1、2の音

とする。)の粒子速度 $U_r(t)$ を近似的に求めることができる。

2点を結ぶ方向 r の音波の運動方程式

$$\rho \frac{\partial U_r(t)}{\partial t} + \frac{\partial P(t)}{\partial r} = 0 \quad \dots \dots (1)$$

ρ ：空気密度 [kg/m^3]、 t ：時間より、方向 r の粒子速度 U_r は

$$U_r(t) = -\frac{1}{\rho} \int \frac{\partial P(t)}{\partial r} dt \quad \dots \dots (2)$$

と表わせる。

ここで $\frac{\partial P(t)}{\partial r} dt$ を距離 $4r$ (近接2点の距離で、マイクロホン1、2の中心間の距離 [m])離れた近接2点の音圧 $P_1(t)$ 、 $P_2(t)$ で

$$\frac{\partial P(t)}{\partial r} \approx \frac{P_2(t) - P_1(t)}{4r} \quad \dots \dots (3)$$

のよう近似して(1)式に代入し

$$U_r(t) \approx -\frac{1}{\rho 4r} \int_{-\infty}^t (P_2(\tau) - P_1(\tau)) d\tau \quad \dots \dots (4)$$

τ ：微小時間

と表わすことができる。

圧と位相より粒子速度と位相を計算する。

そして、粒子速度分布、音響インテンシティ分布の等高線を出力することができ、振動面の振動モードを知ることができる。

なお、チャンネル3の位相基準信号はマイクロホンによるものである必要がなく、振動ピックアップによる入力でも使用できる。

データ処理は高速フーリエ変換法(FFT法)により行なっているが、デジタルフィルタを用いた直接積分法によつても処理が可能である。

本発明は、前記振動モードを検知し、さらに計測した粒子速度と位相より遠距離での音圧を計算予測するものである。

つぎに、本発明の粒子速度の測定、遠距離音場の音圧分布の予測、中型トラック用トランスマッショングの音響例などについて説明する。

I. 粒子速度の測定

(1) 基礎理論

前記の近接した2点の音圧 $P_1(t)$ 、 $P_2(t)$ を計測することにより、その2点を結ぶ方向(方向 r)

近接2点の音圧 $P_1(t)$ 、 $P_2(t)$ を

$$P_1(t) = P_1 \exp j(\omega t + \phi_1) \quad \dots \dots (5)$$

$$P_2(t) = P_2 \exp j(\omega t + \phi_2) \quad \dots \dots (6)$$

ω ：角周波数、 ϕ_1 、 ϕ_2 ：位相

と表わして、(4)式に、(5)、(6)式を代入することにより、粒子速度 $U_r(t)$ は

$$U_r(t) = U_r \exp j(\omega t + \phi_{ur}) \quad \dots \dots (7)$$

ただし

$$U_r = \frac{1}{\rho 4r} \sqrt{P_1^2 + P_2^2 - 2P_1 P_2 \cos(\phi_1 - \phi_2)} \\ \phi_{ur} = \arg((P_2 \sin \phi_1 - P_1 \sin \phi_2) + j(P_2 \cos \phi_1 - P_1 \cos \phi_2))$$

と表わせる。

(2) 計測方法

第1図に示すように、AI計測プローブ(近接2点の音圧計測用)の移動させるマイクロホン1、2と、振動面4の音場における任意の定点に固定された位相基準となるマイクロホン3からの3チ

ヤンネルの信号を、騒音計5、6、7、ローバスフィルター8、9、10を経て、同時にサンプリングし、コンピュータ11により、高速フーリエ変換(FFT法)による演算処理を行う、すなわち、位相差信号と近接2点との間の周波数応答関数を計算し、さらに、近接2点で使用するマイクロホン1、2の位相特性の相違に基づく位相誤差を補正して近接2点の音圧 $P_1(t)$ 、 $P_2(t)$ の位相 ϕ_1 、 ϕ_2 を定めることができる。こうして、後記する周波数 391 Hz、781 Hz、1172 Hz 等の各周波数において求めた近接2点の音圧 $P_1(t)$ 、 $P_2(t)$ と位相 ϕ_1 、 ϕ_2 を用いて(7)式に代入することにより粒子速度 $U_r(t)$ と位相 ϕ_1 、 ϕ_2 を求めることができる。

(3) スピーカによる実験装置

第3図に示すように、音源として直径10cmの3個のスピーカ12、13、14を17.5cmおきに一列に並べたスピーカポジクス15を用い、各スピーカ12、13、14が大型実車無響室内の床より1.2mの高さの位置になるように配置し、無響室内において実験する。3個のスピーカ12、13、14には同一の矩

図中において、中央音源(スピーカ13の音源のドット(-)記号)の等高線は、粒子速度においては逆相部分を示し、音響インテンシティにおいては負の部分を示す。第5図の音響インテンシティ分布で注目されるのは、391Hzにおいて中央部分が負になつていることである。これはこの部分においてエネルギーの流れが面に向つていることを示し、この周波数において、音響インテンシティ分布のみで音源の位置を同定できるとは言えない。このように、音源部であるにもかかわらず音響インテンシティが負になる現象は従来より指摘されており、音響インテンシティの測定時に注意すべき点とされている(阿部武「音響インテンシティ法の応用技術と展望」自動車技術会「最近の振動騒音解析技術と大型車の騒音対策に関するシンポジウム」(1983)参照)。それに対して、粒子速度分布はスピーカの振動モードも含めて、良く音源の正確な情報を伝えていると言える。

II 遠距離音場の音圧分布の予測

(1) 基礎理論

形波信号を入力する。ただし、中央のスピーカ13については配線を逆にして入力信号の位相を180°ずらしている。

計測は、スピーカ表面ABDC(XZ平面)(表面ABDCの枠は振動部分の輪郭を表わす。)より20mmの距離の近接面X'Z'平面(計測面)において、25mm間隔で $9 \times 23 = 207$ の格子点Nm上にX'Z'平面に垂直方向(Y方向)の粒子速度 $U(t)$ を計測する。なお、近接2点のマイクロホン1、2間の距離 $4r$ は12mmとする。

(4) 粒子速度分布測定結果

スピーカ12、13、14表面の粒子速度分布と、同時に計測した音響インテンシティ分布を等高線表示したものと第4図および第5図に示す。第4図は粒子速度分布、第5図は音響インテンシティ分布を示し、各図(a)は391Hz、各図(b)は781Hz、各図(c)は1172Hzの場合を示し、粒子速度の単位は $m/sec \times 10^3$ 、音響インテンシティの単位は dB である。等高線の数字は各単位による計測値である。

振動面(X'Z'面)4の放射音は微小要素に分割し、それぞれを点音源とみなして計算する。

第6図に示すように、 $n \times m$ 個に分割された平面($a_1 a_2 a_3 a_m$ 平面)上で、面積 S_{ij} をもつ要素 a_{ij} が

$$\epsilon = V_{ij} \exp j(\omega t + \phi_{ij}) \quad \dots \dots (8)$$

V_{ij} : 振動速度、 ϕ_{ij} : 位相の速度で振動しているとすると、点Pにおける速度ボテンシャル ϕ は、

$$\phi = \frac{1}{2\pi} \sum_{j=1}^n \sum_{i=1}^m \frac{V_{ij} S_{ij} \exp j(\omega t + \phi_{ij} - k r_{ij})}{r_{ij}} \quad \dots \dots (9)$$

k : 波長定数、 r_{ij} : 要素 a_{ij} から点Pまでの距離と表わされる。これより点Pの音圧 p は、

$$p = \rho \phi = j \rho \frac{d\phi}{dt} \quad \dots \dots (10)$$

により計算できる。

(2) 音圧分布の計算と測定結果

振動表面の振動速度のかわりに、近接面における

る垂直方向(Y方向)の粒子速度によつても音圧 $P(t)$ は計算できる。(前記機械学会論文集参照)計測した粒子速度 $U_r(t)$ と位相 ϕ を用い、前述 II(1)の理論にあてはめて遠距離音場の音圧分布を計算できる。

実験を行なう実車無響室の床面は固いコンクリートであり、反射率はほぼ 1.0 と考えられるために、第 7 図に示すように、鏡面原理を適用して床面 F に対称な位置にも実際の音源 a_{ij} と等価な音源 a'_{ij} を設定して計算を行なう。

図面中 r_{ij} は要素 a_{ij} から点 P までの距離と直接放射方向を示す。R は反射放射方向を示す。

第 8 図に示すように、前記スピーカと同じく、床下から 1.2 m の高さの遠距離音場 EFHG (音圧分布測定面) で符号 H の間隔を 0.5 m とし、0.5 m 間隔の $8 \times 9 = 72$ の格子点 Nr 上の音圧 $P(t)$ を計算し、5 dB 間隔で等高線表示を行なう。その計算結果(予測結果)と、実際に同じ格子点 Nr 上で測定した音圧分布の実測結果を第 9 図および第 10 図に示す。スピーカ間の干渉現象と床面 F の反射

第 12 図に測定面 IJLK の粒子速度分布を、第 13 図に予測した遠距離音場の音圧分布を、第 14 図には実測した遠距離音場の音圧分布を示し、各図(a)は 742 Hz、各図(b)は 1348 Hz の場合で、粒子速度の単位は $m/sec \times 10^{-3}$ 、音圧の単位は dB である。遠距離音場 I, K - J, L の大きさは KL が 4.0 m、JL が 3.5 m、壁面の測定面 IJLK から遠距離音場 I, K - J, L までの距離は 4.0 m である。

スピーカの場合と同様に壁面の振動モードがよくわかり、また、予測した音圧分布と実測とは良く一致している。

④ 発明の効果

本発明は、上記のようを構成であるから、振動面の近接点において、粒子速度とその位相を計測した結果より振動面の振動モードを知ることができ、さらに、近接面の粒子速度より予測した遠距離での音圧分布が実測と良く一致し、音響インテンシティ測定に対して、従来の方法では不可能であつた音源の振動モードの推定、音の指向性の予測、遠距離に発生する音圧の予測が可能となり、

により複雑な音圧分布になつてゐるにもかかわらず、計算と実測は音の指向性、音圧レベル共に良く一致している。

第 9 図は音圧分布予測結果を、第 10 図は音圧分布実測結果を示し、各図(a)は 391 Hz、各図(b)は 781 Hz、各図(c)は 1172 Hz の場合を示し、音響インテンシティの単位は dB である。

Ⅲ 自動車のトランスマッショングラムへの適用 中型トラック用トランスマッショングラムの壁面からの放射音の予測を試みた例について、第 11 図ないし第 14 図を参照して説明する。

無響室 16 内において、壁面の共振周波数でトランスマッショングラム底部をシェーカで加振し、壁面の近接面 IJLK において粒子速度 $U_r(t)$ を測定した。壁面から測定面である近接面 IJLK までの距離は 20~40 m であり、25 m 間隔で $13 \times 14 = 182$ の格子点上で測定した。なお、測定する壁面以外は遮音した。

測定した粒子速度 $U_r(t)$ より、遠距離音場の音圧分布を予測し、実測した結果と比較する。

直接振動を測定する方法に対しては、計測が簡便であり、計測時間の大巾な時間短縮が可能となる等、騒音対策に貢献するところが大きく産業上利用効果が大きいという格別の効果がある。

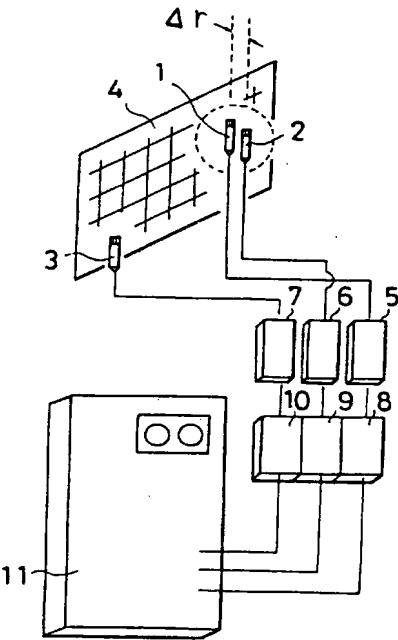
④ 図面の簡単な説明

第 1 図は粒子速度計測システム図、第 2 図は粒子速度計測フロー図、第 3 図はスピーカによる実験装置の説明図である。第 4 図はスピーカ表面の粒子速度分布図で、同図(a)は 391 Hz、同図(b)は 781 Hz、同図(c)は 1172 Hz の各場合を示す。第 5 図はスピーカ表面の音響インテンシティ分布図で、同図(a)は 391 Hz、同図(b)は 781 Hz、同図(c)は 1172 Hz の各場合を示す。第 6 図は音圧計算の座標系図、第 7 図は床の反射のモデル図、第 8 図は音場の音圧分布面図である。第 9 図は遠距離音場の音圧分布予測結果図で、同図(a)は 391 Hz、同図(b)は 781 Hz、同図(c)は 1172 Hz の各場合を示す。第 10 図は遠距離音場の音圧分布実測結果図で、同図(a)は 391 Hz、同図(b)は 781 Hz、同図(c)は 1172 Hz の各場合を示す。第 11 図は自動車のトランスマッショ

第1図

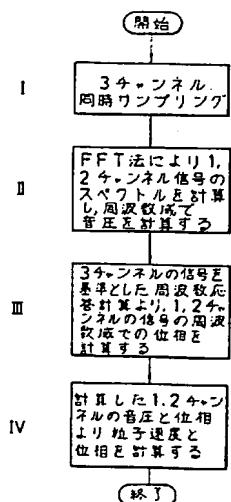
ヨンの説明図である。第12図は第11図のトランスマッショントの測定面の粒子速度分布図で、同図(a)は742HZ、同図(b)は1348HZの各場合を示す。第13図はトランスマッショントの遠距離音場の音圧分布予測結果図で、同図(a)は742HZ、同図(b)は1348HZの各場合を示す。第14図はトランスマッショントの遠距離音場の音圧分布実測結果図で、同図(a)は742HZ、同図(b)は1348HZの各場合を示す。

1, 2, 3 ... マイクロホン
 4 ... 音響振動面 5, 6, 7 ... 駆音計
 8, 9, 10 ... ローバスフィルター
 11 ... コンピュータ 12, 13, 14 ... スピーカ
 15 ... スピーカカボックス 16 ... 無響室

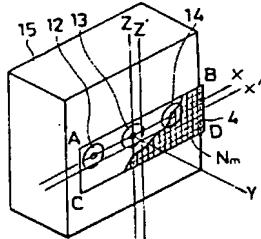


代理人 荒 城 倍 峰

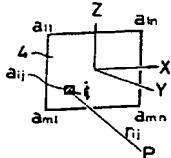
第2図



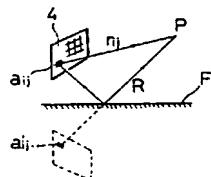
第3図



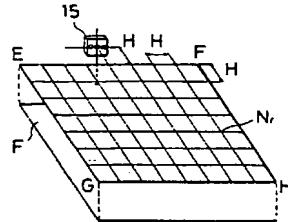
第6図



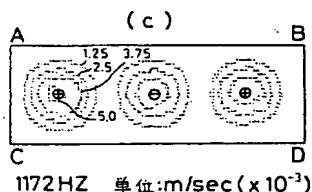
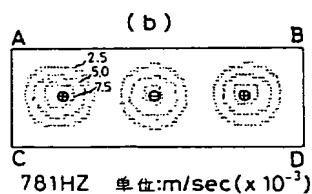
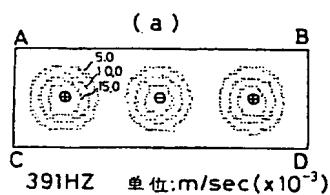
第7図



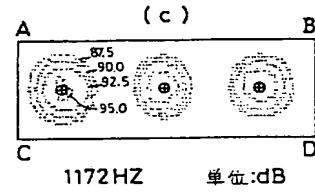
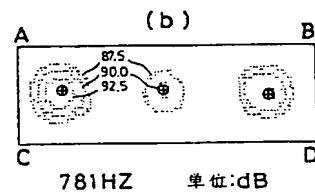
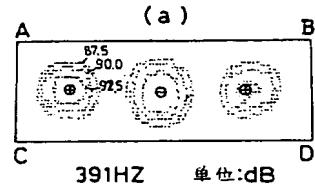
第8図



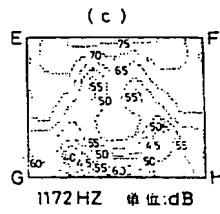
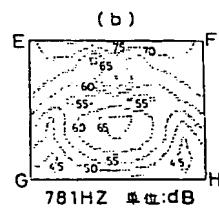
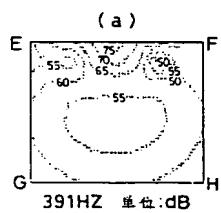
第 4 図



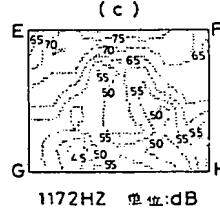
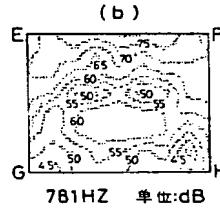
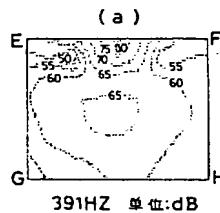
第 5 図



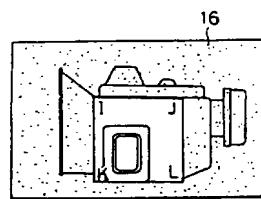
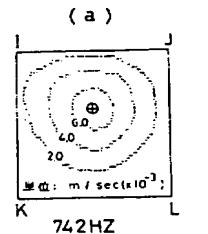
第 9 図



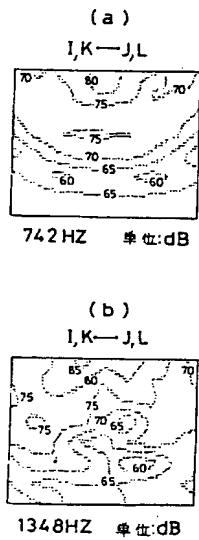
第 10 図



第 12 図



第 13 図



第 14 図

